



Rec'd PCT/PTO 20 AUG 2004
PCT/FR 03/00571

REC'D 16 MAY 2003
WIPO PCT

BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

12 DEC. 2002

Fait à Paris, le _____

Pour le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle
Le Chef du Département des brevets

Martine PLANCHE

CUMENT DE PRIORITÉ

ÉSENTÉ OU TRANSMIS
CONFORMÉMENT À LA
RÈGLE 17.1.a) OU b)

INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

SIEGE
26 bis, rue de Saint Petersbourg
75800 PARIS cedex 08
Téléphone : 33 (1) 53 04 53 04
Télécopie : 33 (1) 42 93 59 30
www.inpi.fr

Best Available Copy

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 1/2

Important ! Remplir impérativement la 2ème page.

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 540 W / 190500

REMISE DES PIÈCES DATE 21 FEV 2002 LIEU 75 INPI PARIS N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE PAR L'INPI		Réserve à l'INPI 0202201 21 FEV. 2002 Vos références pour ce dossier <i>(facultatif)</i> J 0375	1: NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE BLOCH & ASSOCIES CONSEILS EN PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE 2 Square de l'Avenue du Bois 75116 PARIS
--	--	--	--

Confirmation d'un dépôt par télécopie **N° attribué par l'INPI à la télécopie**

2 NATURE DE LA DEMANDE		Cochez l'une des 4 cases suivantes	
<input checked="" type="checkbox"/> Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
<input type="checkbox"/> Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
<input type="checkbox"/> Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
<i>Demande de brevet initiale</i> <i>ou demande de certificat d'utilité initiale</i>		N° N°	Date <input type="text"/> / <input type="text"/> / <input type="text"/> Date <input type="text"/> / <input type="text"/> / <input type="text"/>
Transformation d'une demande de brevet européen <i>Demande de brevet initiale</i>		<input type="checkbox"/> N°	Date <input type="text"/> / <input type="text"/> / <input type="text"/>

3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum)

Ensemble d'un capteur de pression à module de réveil et d'un microprocesseur de mesure et de commande

4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE		Pays ou organisation Date <input type="text"/> / <input type="text"/> / <input type="text"/> N° Pays ou organisation Date <input type="text"/> / <input type="text"/> / <input type="text"/> N° Pays ou organisation Date <input type="text"/> / <input type="text"/> / <input type="text"/> N° <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»
5 DEMANDEUR		<input type="checkbox"/> S'il y a d'autres demandeurs, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»
Nom ou dénomination sociale		JOHNSON CONTROLS AUTOMOTIVE ELECTRONICS
Prénoms		
Forme juridique		Société par actions simplifiée
N° SIREN		1 4 . 0 . 3 . 8 . 6 . 0 . 9 . 6 . 8
Code APE-NAF		1
Adresse	Rue Code postal et ville	18 Chaussée Jules César 95526 CERGY PONTOISE CEDEX
	Pays Nationalité N° de téléphone (facultatif) N° de télécopie (facultatif) Adresse électronique (facultatif)	France Française

RESERVÉ À L'INPI	
REMISE DES PIÈCES	
DATE	21 FEV 2002
LIEU	75 INPI PARIS
N° D'ENREGISTREMENT	0202201
NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI	

DB 540 W /19050

1 REMISE DES PIÈCES	
2 DATE 21 FEV 2002	
3 LIEU 75 INPI PARIS	
4 N° D'ENREGISTREMENT 0202201	
5 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI	
6 Vos références pour ce dossier : (facultatif) J 0375	
7 MANDATAIRE	
Nom BLOCH	
Prénom Gérard	
Cabinet ou Société BLOCH & ASSOCIES	
N° de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel	
Adresse	Rue 2 Square de l'Avenue du Bois
	Code postal et ville 75116 PARIS
N° de téléphone (facultatif)	
N° de télécopie (facultatif)	
Adresse électronique (facultatif)	
8 INVENTEUR (S)	
Les inventeurs sont les demandeurs	
<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non Dans ce cas fournir une désignation d'inventeur(s) séparée	
9 RAPPORT DE RECHERCHE	
Établissement immédiat ou établissement différé <input checked="" type="checkbox"/>	
Paiement échelonné de la redevance <input type="checkbox"/>	
10 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES	
11 Si vous avez utilisé l'imprimé «Suite», indiquez le nombre de pages jointes	
12 SIGNATURE DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire)	
13 VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI	

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

Gérard BLOCH
(OPI 92-1026)

INPI

La présente invention concerne les capteurs de pression des pneumatiques de véhicules automobiles.

5 Pour assurer la sécurité des véhicules automobiles, leurs pneumatiques sont équipés de capteurs de pression reliés par radio au calculateur d'habitacle, pour signaler toute anomalie. Le capteur, logé à l'intérieur du pneumatique, est alimenté par une pile. Afin de préserver l'autonomie de la pile du capteur, inaccessible, celui-ci ne fonctionne que cycliquement, c'est-à-dire qu'il comporte un circuit temporisateur, de réveil, à très faible 10 consommation, qui réveille cycliquement, pour une courte durée, un microprocesseur de mesure de la pression et de la température et d'émission radio de ces mesures.

15 Une jante portant le capteur peut atteindre des températures élevées, en cas de freinages intensifs répétés, et le microprocesseur du capteur est alors porté à une température d'une centaine de degrés Celcius.

20 Cette température dépasse la limite garantie de bon fonctionnement des circuits intégrés de la classe industrielle. Il existe bien des circuits intégrés de classe militaire, à plage de température de fonctionnement plus large, mais leur coût est évidemment plus élevé.

25 Il s'agissait donc de trouver une solution pour éviter le risque de destruction thermique des circuits par un fonctionnement en dehors de leur plage thermique.

30 Une solution antérieure, présentée dans la demande FR 00 12 657, propose un capteur de pression de pneumatique de véhicule automobile comportant un module de réveil d'un microprocesseur de mesure et de commande de circuits d'émission radio et des moyens d'inhibition sensibles à la température pour inhiber le module de réveil. Cette solution consiste à utiliser le module de réveil comme interrupteur de fonctionnement du microprocesseur, de sorte que le fonctionnement cyclique n'a seulement 35 lieu que si la température n'excède pas un seuil déterminé.

35 L'inconvénient majeur de ce système provient de la difficulté à régler le seuil et la période du cycle en fonction, principalement, des circuits intégrés utilisés, des spécifications des constructeurs, des réglages de montage et/ou d'utilisation.

La demanderesse a tout d'abord cherché à s'affranchir de cette difficulté tout en améliorant le fonctionnement du capteur, sans en augmenter le coût.

Par ailleurs, les véhicules automobiles sont assemblés sur des chaînes automatiques de montage de véhicules sur lesquelles il est prévu une étape manuelle d'apprentissage, dans le calculateur de bord du véhicule, des numéros d'identification des roues et de leur localisation correspondante sur le véhicule. Cette opération manuelle est ordinairement effectuée sur une station de diagnostic intégrée aux chaînes de montage des véhicules et de montage des roues de ces véhicules, compte-tenu du fait qu'à la position d'une roue dans la chaîne de montage de roues correspond une localisation précise de la roue sur le véhicule.

La demanderesse a aussi cherché à faire en sorte que les capteurs de pression permettent l'automatisation de cette étape d'apprentissage d'identification des capteurs et de la localisation des roues correspondantes dans le calculateur de bord du véhicule correspondant.

Plus précisément, elle a cherché à proposer un capteur de pression qui soit réglable et compatible avec la cadence élevée du montage des roues et des véhicules sur leurs chaînes de montage respectives.

A cet effet, l'invention concerne un ensemble de pression de pneumatique de roue de véhicule automobile et d'un microprocesseur de mesure de pression et de commande d'un circuit d'émission radio, le capteur comportant un module de réveil du microprocesseur associé à un cadenceur de commande de réveil, caractérisé par le fait que le cadenceur est programmable et il est prévu des moyens pour le programmer.

On s'affranchit de l'utilisation d'un seuil pour contrôler le fonctionnement du module de réveil en modulant directement la cadence de réveil du microprocesseur par programme.

De préférence, le microprocesseur est agencé pour programmer le cadenceur.

L'invention est notamment remarquable par le fait que les moyens nécessaires au réveil du microprocesseur sont situés dans le microprocesseur lui-même.

Dans une première forme de réalisation, le cadenceur est monté dans le capteur de pression et est agencé pour commander le module de réveil de période variable.

5 Dans une deuxième forme de réalisation, le cadenceur est monté dans le microprocesseur (4) et est agencé pour être commandé par le module de réveil de période fixe.

10 D'autres caractéristiques et avantages apparaîtront plus clairement dans la description détaillée ci-après de deux formes de réalisation de l'invention, faite en référence au dessin annexé sur lequel

- 15 - la figure 1 représente un schéma des blocs fonctionnels de la première forme de réalisation du capteur de pression et du microprocesseur de l'invention ;
- la figure 2 représente un synoptique simplifié de chaînes de montage de véhicules et de roues sur lesquelles sont montés des capteurs comme celui de la figure 1 et
- 20 - la figure 3 représente un schéma d'une partie des blocs fonctionnels de la deuxième forme de réalisation du capteur de pression et du microprocesseur de l'invention.

Dans la première forme de réalisation de la figure 1, le capteur de pression de pneumatique 20 est associé à une pile d'alimentation 15, un microprocesseur 4 de mesure, également alimenté par la pile 15, capable de collecter, par une fonction de scrutation 13, et de traiter, grâce à un superviseur 12, des mesures de grandeurs physiques dont la pression du pneumatique P_r , la température de fonctionnement θ_f et d'autres paramètres indicateurs concernant la rotation de la roue, par exemple la vitesse de rotation V_r ou la force centrifuge F_r . Ces grandeurs physiques sont captées par un ensemble 2 de microcapteurs, respectivement membrane manométrique, thermistance, microgyroscope ou microaccéléromètre ou rolling switch. Le superviseur 12 du microprocesseur 4 commande un circuit d'émission radio 5 pour communiquer, au calculateur de bord 30 du véhicule, en temps utile, l'identification ID du capteur, les mesures collectées, et éventuellement certains résultats des traitements effectués, ces données étant organisées selon une trame prédéterminée pour être émises.

Un module de réveil 3, dans le capteur de pression 20, relié au microprocesseur 4 par une liaison 9, lance le fonctionnement de ce dernier cycliquement, avec une période T imposée par un cadenceur 6 de commande de réveil monté dans le capteur 20 relié au module de réveil 3 par une liaison 10. La période T est calculée par une fonction de cadencement 7 du microprocesseur 4 pour programmer le cadenceur 6 par une liaison 8. Dans l'exemple de réalisation proposée, la fonction 7 fait partie du microprocesseur 4. Le module de réveil 3 reçoit aussi des informations de pression et/ou de rotation de la roue depuis l'ensemble 2 de microcapteurs.

La fonction de cadencement 7 reçoit de la fonction de scrutation 13 et par l'intermédiaire du superviseur 12 les valeurs des grandeurs physiques dont elle a besoin pour calculer la période T à imposer au module de réveil.

Il faut maintenant aborder l'organisation des chaînes de montage des roues et des véhicules.

En référence à la figure 2, sur la chaîne 100 de montage des véhicules, est monté le véhicule de numéro ou de rang V de la chaîne. Parallèlement, sur la chaîne 200 de montage des roues, sont montées les roues du véhicule V, dont les numéros ou rangs, successifs, $P_i = P_0 + i$ (i étant un nombre entier de 0 à 4) dans la chaîne sont en relation biunivoque avec le numéro V du véhicule sur lequel elles seront montées au poste 101. Par exemple, la première roue montée sur le véhicule V est tel que :

$$P_0 = 5 \times V - 4$$

l'entier i étant indicateur de la localisation L de la roue $P_0 + i$ sur le véhicule V.

Par exemple, on peut considérer i = 1, si la roue est localisée à l'avant gauche du véhicule, i = 0 s'il s'agit de la roue de secours, etc...

Autrement dit, dans cet exemple, on déduit, de la position P_i de la roue sur la chaîne de montage des roues, son affectation au véhicule V, sa localisation L sur le véhicule V de la chaîne de montage des véhicules en calculant l'entier i comme suit :

$$i = P_i - 5 \times V + 4 \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} (1)$$

avec $0 \leq i \leq 4$

5 Alors, sur la chaîne de montage des roues, après une étape 201 de montage
 des capteurs de pression et une étape 202 de montage des pneumatiques sur
 les jantes, on passe à une étape de gonflage 203 et une étape 204
 d'équilibrage des roues. Ces opérations sont très rapides. Ainsi,
 l'équilibrage dure seulement quelques secondes. Lors de cette dernière
 10 étape d'équilibrage des roues sont relevés le numéro P_i de la roue et le
 numéro d'identification ID_p du capteur de pression de la roue, ce dernier
 par un récepteur 214 de la façon expliquée plus loin. Ces deux paramètres
 sont transmis à un poste de diagnostic 103 qui enregistre que la roue P_i est
 15 équipée d'un capteur de pression d'identification ID_p . Quand le véhicule
 n° V , à une étape 102, arrive au poste de diagnostic 103 pour apprentissage
 de son calculateur de bord, le poste 103 déduit que le véhicule V est équipé
 des roues $P_i = 5V - 4 + i$ avec $0 \leq i \leq 4$ (2) d'identification ID_p et de
 localisation L correspondant à l'entier i .

20 Le fonctionnement du capteur de pression 20, depuis son installation sur la
 chaîne de montage des roues jusqu'à son utilisation courante, va maintenant
 être décrit.

25 En début de chaîne de montage des roues, la pile 15 alimente les éléments
 électroniques, mais ils se trouvent dans un mode dit de stockage et le
 courant consommé est très faible (inférieur à 100 nA). En mode stockage,
 le capteur réveille le microprocesseur suivant une période déterminée pour
 qu'il lise la valeur de pression, valide le mode et retourne en mode dormant.
 Dans ce mode, le circuit d'émission est toujours en mode dormant.

30 Tant que le microprocesseur 4 ne détecte pas de différence de pression, le
 mode de stockage est maintenu. Sous l'action d'un microcapteur de
 pression, typiquement une membrane manométrique de l'ensemble 2, si la
 pression dépasse un certain seuil (ici 0,7 bars), du mode stockage on passe
 au mode parking et le système devient actif. En mode parking, la période
 35 de réveil peut être par exemple d'une heure. Incidemment, on notera qu'en
 mode driving (route), la période peut être d'une minute.

A une étape prédéterminée de la chaîne de montage des roues, on est en mesure de transmettre automatiquement à la chaîne 100 de montage des

véhicules la position P_i de la roue sur laquelle le capteur de pression est monté.

L'étape prédéterminée de la chaîne de montage des roues dont il est question ici peut être l'étape 203 de mise en pression du pneumatique (gonflage) ou, de préférence, l'étape 204 d'équilibrage des roues. A cette étape, la période de réveil peut être très courte (par exemple 1 s). Selon le cas, l'information issue du microcapteur de pression Pr (membrane manométrique) ou de rotation (microgyro) V_r ou encore de force centrifuge Fr (rolling switch, microaccéléromètre), est transmise au module de réveil 3 par la liaison 11 depuis l'ensemble 2 des microcapteurs, ce qui provoque le réveil du microprocesseur 4 par la liaison 9. Les liaisons 8, 9, 10 peuvent être conformes au protocole SPI (Synchronous Protocole Interface). Le superviseur 12 du microprocesseur lance la fonction de scrutin 13, en 15 reçoit les mesures P_r , θ_f , V_r , qu'il transmet à la fonction de cadencement 7 pour programmer le cadencEUR 6.

La fonction 7 de cadencement consulte le contenu de la mémoire 14. Si ce contenu correspond à son mode stockage, on est en cours de montage et la fonction 7 de cadencement communique au cadencEUR 6 une période T_1 d'émission de la trame prédéterminée contenant notamment le numéro d'identification ID du capteur compatible avec la cadence de montage des chaînes de montage, mémorise en mémoire 14 le nouvel état de fonctionnement du capteur correspondant à la phase de montage, puis 25 remet le microprocesseur 4 dans son état dormant.

Par la suite, le cadencEUR 6 active à la période T_1 le module de réveil 3 pour réveiller le microprocesseur 4, lequel, compte tenu de l'état de la mémoire 14 et par l'intermédiaire du superviseur 12, commande le circuit d'émission 5, pour émettre la trame prédéterminée, puis retourne à son état dormant.

La période T_1 est très courte, de l'ordre de quelques dizièmes de secondes, et les trames 204 correspondantes sont par exemple émises pendant la durée recouvrant le temps d'exécution de l'étape d'équilibrage de la roue sur la chaîne de montage des roues, de façon à éviter toute ambiguïté avec les roues qui précèdent ou qui suivent dans la chaîne de montage. Sur le poste 35 204 d'équilibrage de roues, traitant la roue de position P dans la chaîne de montage des roues 200 est prévu un récepteur radio 214 recevant la trame prédéterminée émise par le capteur de pression de la roue P et contenant notamment l'identification ID_p dudit capteur. Le récepteur radio 214 40

élabore un message contenant les données P et IDp qu'il communique à la station de diagnostic 103 en charge de l'apprentissage du calculateur de bord des véhicules de rang V sur la chaîne de montage 100 des véhicules. La station de diagnostic 103 déduit pour chaque véhicule V quelles sont les roues P devant l'équiper par exemple par les formules (2) et à quelle localisation L ces roues P de capteur IDp sont affectées, par exemple par les formules (1). Le récepteur radio 214 initialise la station de diagnostic 103 qui programmera le calculateur de bord du véhicule V quand celui-ci se présentera sur le poste d'apprentissage 102.

L'intervalle du temps d'émission de la trame à la période T_1 peut être déterminée par la détection de la rotation de la roue par l'ensemble 2. Le capteur de pression est alors mis dans son mode parking par le microprocesseur 4, le cadenceur étant réglé sur une période T_2 d'environ une heure.

En utilisation courante du véhicule, ce mode parking est interrompu dès que la roue est de nouveau mise en rotation, le processus reste le même, mais l'état de la mémoire 14 révèle que l'on n'est plus en cours de montage et la fonction 7 de cadencement calcule une période T_2 non prédéterminée cette fois, mais qui dépend de mesures collectées par la fonction de scrutination 13, principalement de la température θ_f du pneumatique.

Pour une température θ_f normale, la période T_2 est fixée à quelques secondes.

Si la température θ_f devient excessive à cause, par exemple, de l'échauffement des pneumatiques résultant de freinages répétés, la période T_2 peut être portée à près de 2000 secondes. On voit que pendant ce temps, la température peut redescendre. C'est pour cela qu'il peut être avantageux de réveiller le microprocesseur prématurément et d'activer la fonction 7 de cadencement pour modifier la période de réveil. A cet effet, le module de réveil 3 est sensible à un gradient de la température θ_f par la liaison 11 et réveille le microprocesseur 4 si la température θ_f varie d'un certain pourcentage dans la durée d'une période T_2 .

On a décrit ci-dessus, une forme de réalisation dans laquelle le cadenceur de commande de réveil 6 se trouvait dans le capteur de pression, hors du microprocesseur 4, et pouvait être programmé par le microprocesseur 4, le

module de réveil 3 étant commandé par le cadenceur programmable 6 pour réveiller périodiquement le microprocesseur suivant une période variable.

Dans une autre forme de réalisation, dont on ne décrira que les éléments qui la distinguent de la première, en référence à la figure 3, le module de réveil 3' a ici une période fixe T (par exemple une seconde). Le cadenceur de commande de réveil 6' se trouve à l'intérieur du microprocesseur 4. Il reste un cadenceur programmable par la fonction de cadencement 7 du microprocesseur, mais c'est le module de réveil 3' qui le commande pour que, par sa sortie 61, il réveille périodiquement le microprocesseur 4 suivant une période variable P , pouvant par exemple varier de 1 seconde à 2 000 secondes, voir 65 536 secondes, s'il s'agit d'un cadenceur à 2^{16} bits. Ainsi, si la période du module de réveil 3' est de 1 s, le capteur de pression incrémentera le cadenceur 6' d'une unité à chaque seconde et, si la fonction de cadencement 7 a été "programmée à 8" par exemple, le réveil du microprocesseur interviendra toutes les huit secondes, c'est-à-dire toutes les huit impulsions du module de réveil. Le cadenceur 6' joue ici un rôle de diviseur de fréquence (multiplicateur de période).

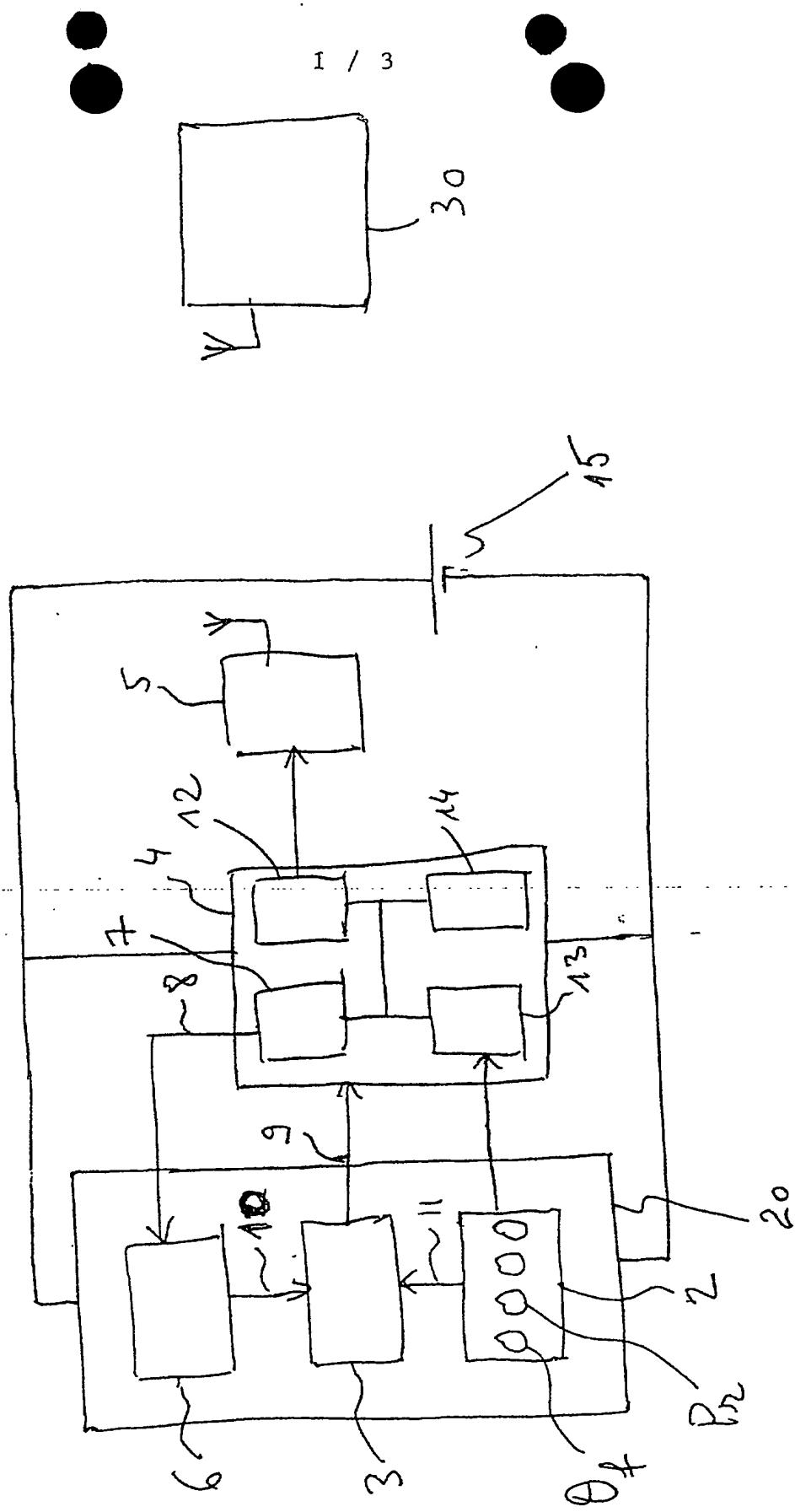
On notera que dans le cas de cette deuxième forme de réalisation, les microcapteurs 2 ne sont pas reliés au module de réveil 3'.

REVENDICATIONS

- 1.- Ensemble d'un capteur (20) de pression de pneumatique de roue de véhicule automobile et d'un microprocesseur (4) de mesure de pression et de commande d'un circuit d'émission radio (5), le capteur comportant un module de réveil du microprocesseur (4) associé à un cadenceur (6; 6') de commande de réveil, caractérisé par le fait que le cadenceur (6; 6') est programmable et il est prévu des moyens (4, 7, 12-14) pour le programmer.
- 10 2.-Ensemble selon la revendication 1, dans lequel le microprocesseur (4, 7, 12-14) est agencé pour programmer le cadenceur (6; 6').
- 15 3.- Ensemble selon l'une des revendications 1 et 2, dans lequel les moyens (7, 12-14) pour programmer le cadenceur (6, 6') sont sensibles à la température du pneumatique (θ_f).
- 20 4.- Ensemble selon l'une des revendication 1 à 3, dans lequel les moyens (7, 12-14) pour programmer le cadenceur (6. 6') sont sensibles à la pression (P) du pneumatique.
- 25 5.- Ensemble selon l'une des revendications 1 à 4, dans lequel les moyens (7, 12-14) pour programmer le cadenceur sont sensibles à la vitesse de rotation (V_r) ou à la force centrifuge (F_r) provoquée par la rotation de la roue.
- 30 6.- Ensemble selon la revendication 5, dans lequel les circuits d'émission radio (5) sont agencés pour émettre des trames contenant au moins l'identification du capteur à une cadence accélérée pendant l'équilibrage de la roue correspondante en cours de montage et à une cadence ralenti lorsque la température de la roue correspondante augmente.
- 35 7.- Ensemble selon l'une des revendications 1 à 6, dans lequel, le cadenceur (6) est monté dans le capteur de pression (20) et est agencé pour commander le module de réveil (3) de période variable.
- 8.- Ensemble selon l'une des revendications 1 à 6, dans lequel le cadenceur (6') est monté dans le microprocesseur (4) et est agencé pour être commandé par le module de réveil (3') de période fixe.

FIG - 1

1 / 3



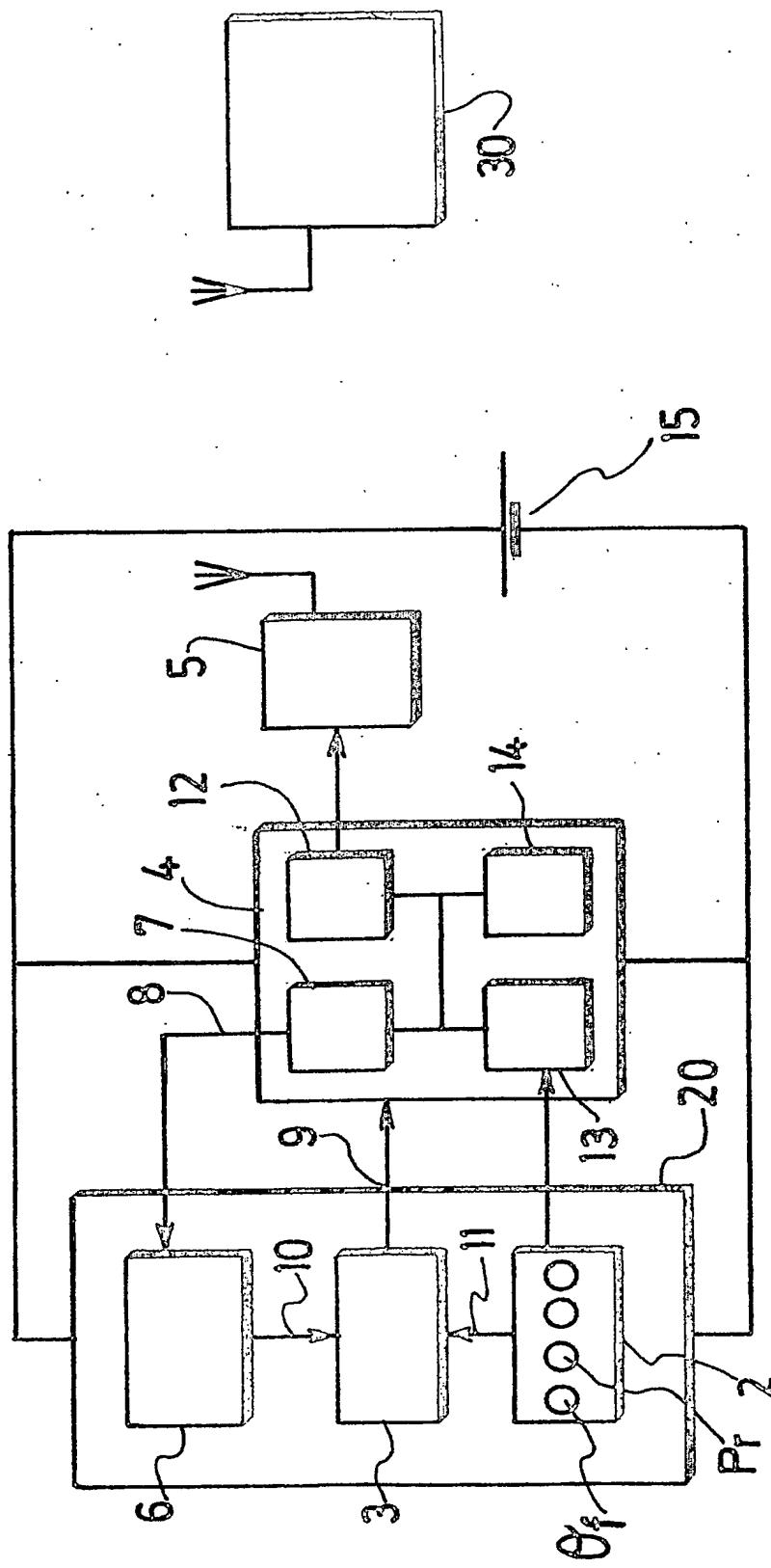
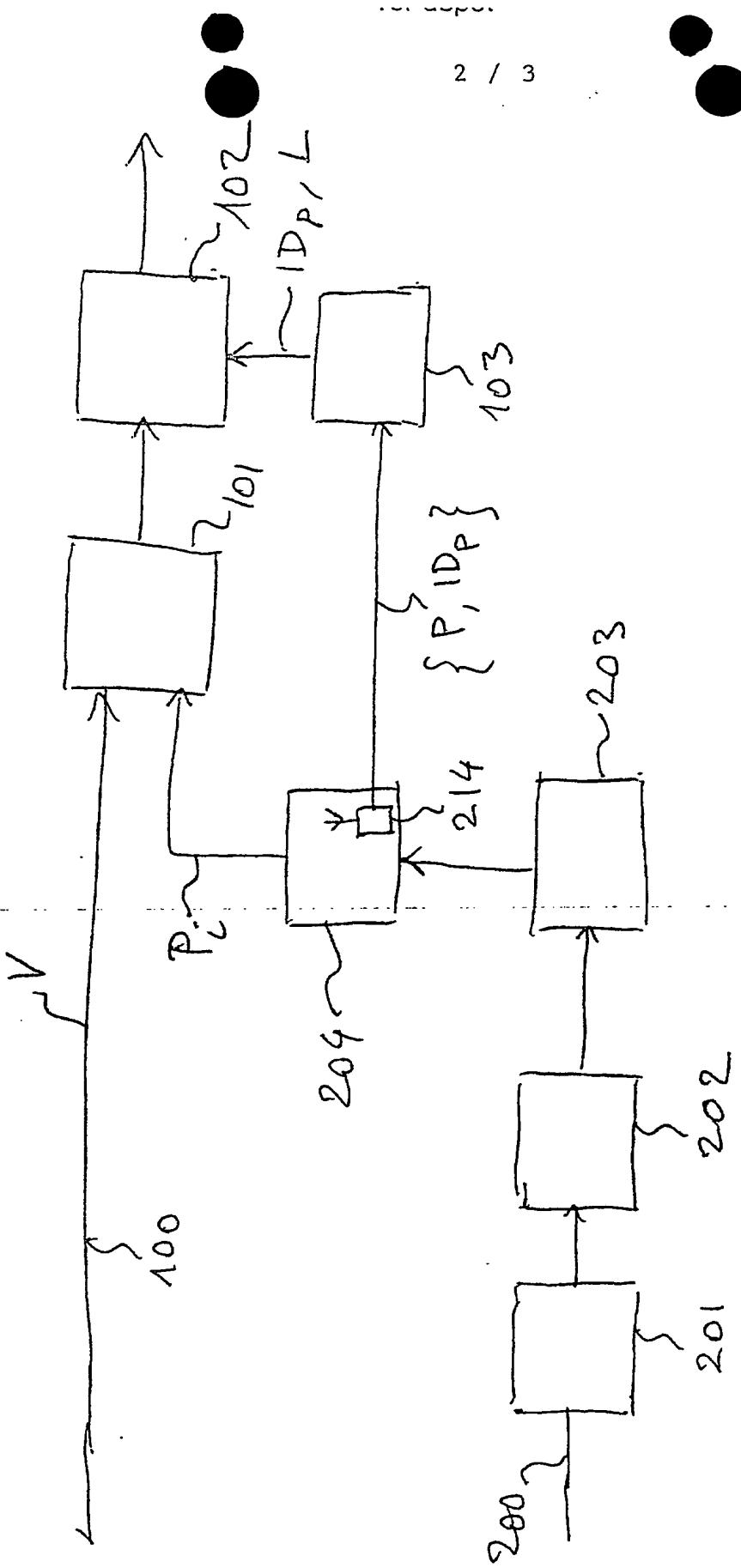


FIG.1

FIG. 2



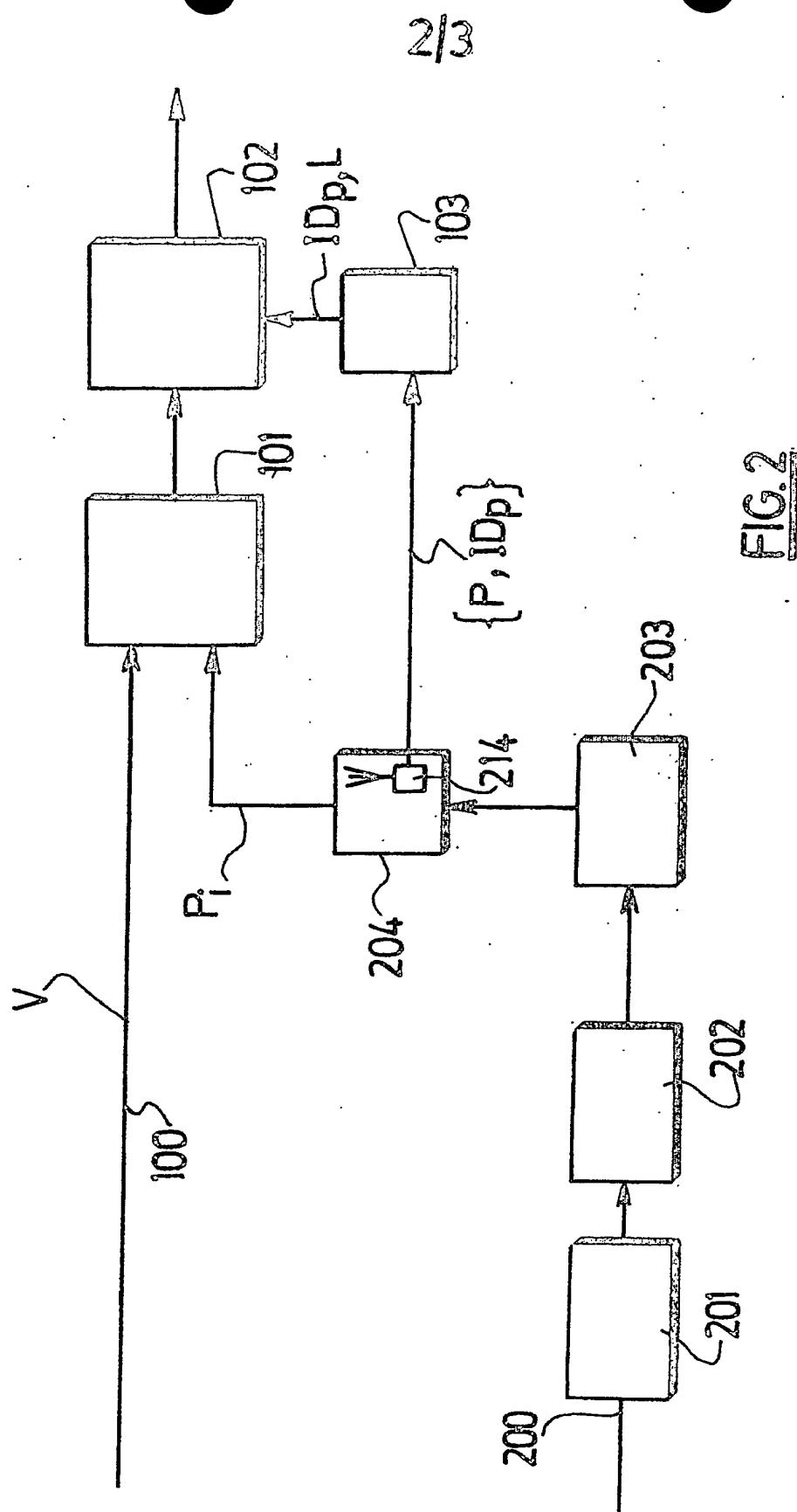


FIG. 2

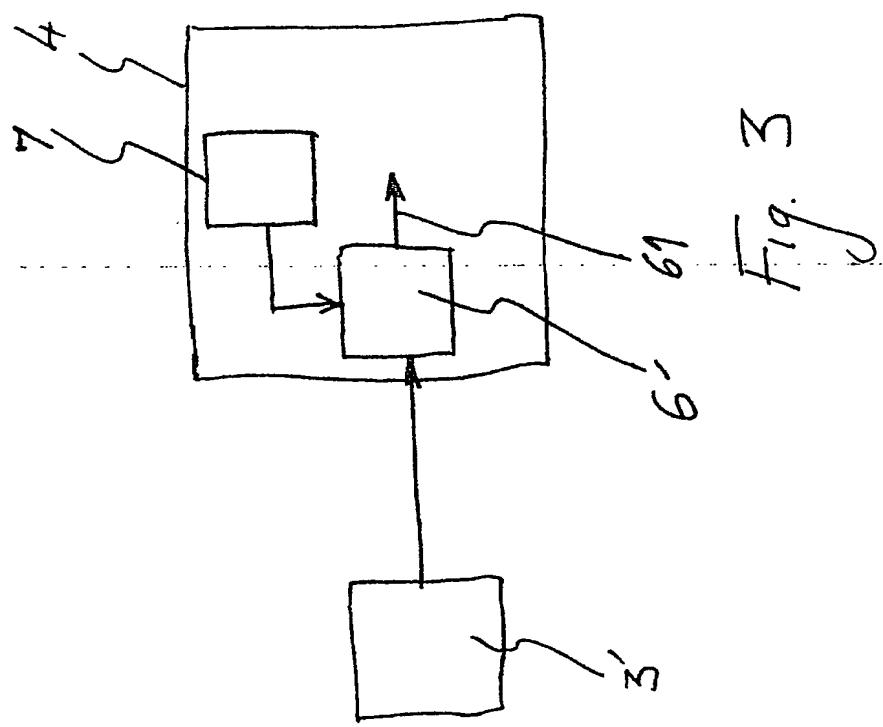


Fig. 3

3/3

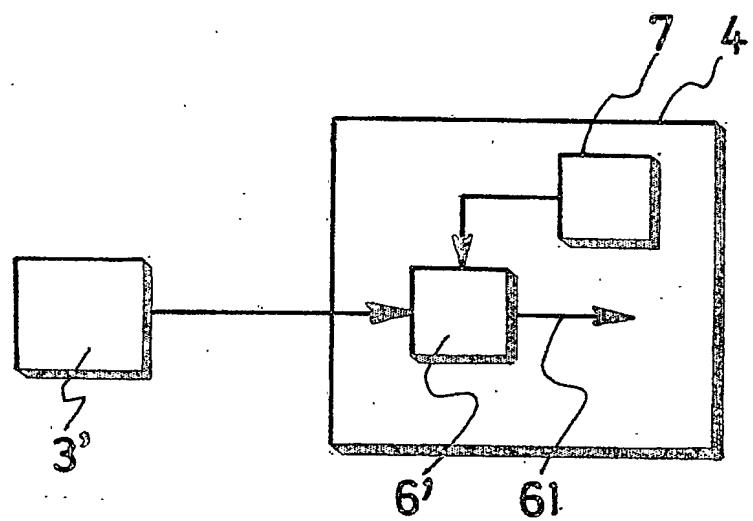


FIG.3



INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'QUALITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI

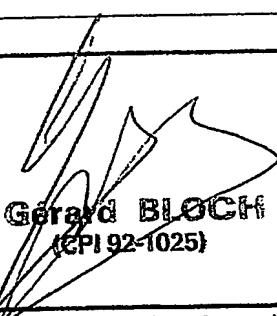
INPI
N° 11235*02

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1 / 1

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 113 W/260599

Vos références pour ce dossier <i>(facultatif)</i>	J 0375	
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL	0208201	
TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) Ensemble d'un capteur de pression à module de réveil et d'un microprocesseur de mesure et de commande		
LE(S) DEMANDEUR(S) : JOHNSON CONTROLS AUTOMOTIVE ELECTRONICS		
DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) : (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).		
Nom		DELAPORTE
Prénoms		Francis
Adresse	Rue	33 Avenue de la Muette
	Code postal et ville	95520 OSNY
Société d'appartenance <i>(facultatif)</i>		
Nom		
Prénoms		
Adresse	Rue	
	Code postal et ville	
Société d'appartenance <i>(facultatif)</i>		
Nom		
Prénoms		
Adresse	Rue	
	Code postal et ville	
Société d'appartenance <i>(facultatif)</i>		
DATE ET SIGNATURE(S)		21 FEV. 2002
DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire)		 Gérard BLOCH (CPI 92-1025)

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire.
Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- BLACK BORDERS**
- IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- FADED TEXT OR DRAWING**
- BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- SKEWED/SLANTED IMAGES**
- COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- GRAY SCALE DOCUMENTS**
- LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.